

# EASY-ROB™ App

Die EASY-ROB™ App bedient alle Ihre virtuellen Prozessschritte und unterstützt Sie durchgehend. Von der Planung der Roboterarbeitszelle, über das Prüfen von Zugänglichkeiten, Kollisionen und Verfahrbereichen, bis zur Taktzeituntersuchung und Programmerzeugung.

## Single-Robot Version

Die Single-Robot Version ermöglicht auch Ihnen den professionellen Zugang zur virtuellen Programmierwelt!

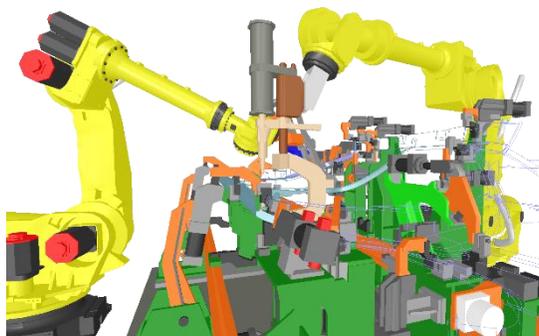
- Für Roboterarbeitszellen mit nur einem (1) Roboter. Generell kann jede Kinematik wie Greifer, Positionierer etc. beliebig oft geladen, verkettet und simuliert werden.
- Pro Arbeitszelle kann ein Programm für alle Kinematiken geladen werden und steuert diese zeitlich nacheinander.

## Multi-Robot Version

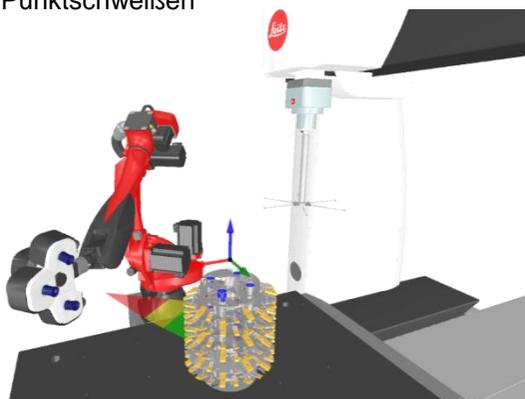
Die Multi-Robot baut auf der Single-Robot Version auf.

- Die Anzahl der Roboter und Programme pro Arbeitszelle ist nicht limitiert. Kinematiken können beliebig oft geladen, verkettet und simuliert werden.
- Mit der Multi-Robot Version lassen sich mehrere Roboter und Kinematiken synchronisiert und gleichzeitig bewegen, wobei die Programme über I/O-Signale kommunizieren.

## Anwendungsbeispiele



Punktschweißen

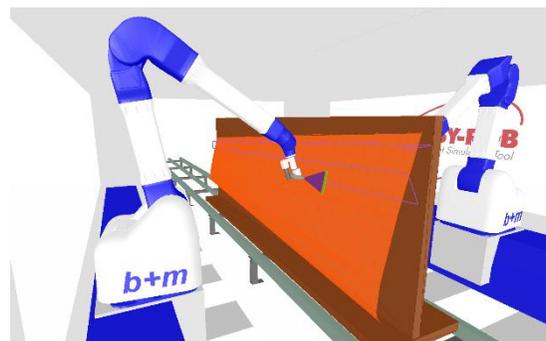


Optotechnisches Vermessen

## Viewer Version

Mit dem kostenneutralen Viewer lassen sich vorhandene Arbeitszellen simulieren.

- Programmspezifische Funktionen wie unterschiedliche Perspektiven, Start, Stopp oder das Erzeugen von Video Dateien stehen zur Verfügung, Ideal für Ihre Vertriebsmitarbeiter als Präsentationsmedium.
- Es stehen alle Funktionen der Multi-Robot Version zur Verfügung inkl. der Funktion AVI-Filme und animierte VRML.



Lackieren im Conveyor-Tracking Verfahren

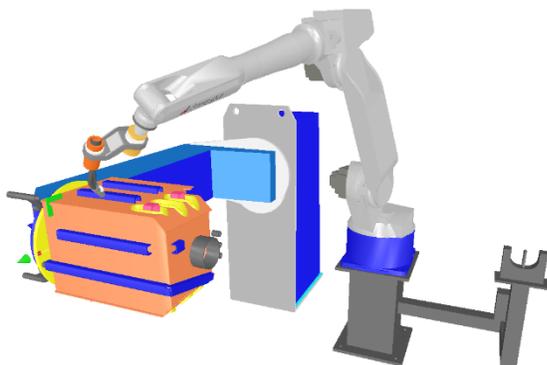
# EASY-ROB™ App

## Ihre Vorteile

- Schnelles prüfen und visualisieren von Automationsideen
- Kostengünstige Machbarkeitsstudien
- Erhöhung der Planungs- und Investitionssicherheit
- Effiziente Programmierung von Prozessen
- Reduzierung der Inbetriebnahmezeiten
- Bequemes Aufzeichnen von Simulationsergebnissen für Kunden

## Anwendungsbereiche

- Layoutplanung z.B. Roboterzellen
- Überprüfung von Zugänglichkeiten, Kollisionen und Verfahrbereichen
- Taktzeituntersuchung und Abschätzung
- Offline Programmierung
- Vertriebsunterstützung
- Training und Ausbildung
- Machbarkeitsuntersuchungen bei der Entwicklung neuer Maschinenkonzepte
- Individuelle Produktpassung (API - Application Program Interface)
- Einbindung eigener mathematischer Verfahren und Lösungen (API)



Bahnschweißen

## Alle Funktionen im Überblick

- Roboter-Bibliotheken aller namhafter Hersteller mit mehr als 1000 Stück
- Modellierung eigener Geräte und Roboter
- CAD Daten Import und Export
- Layoutplanung
- Hierarchische Kollisionserkennung
- Individuelle Messfunktionen
- Simulation der Arbeitszelle
- Programmierung der Roboter
- Interpolationsarten LIN, PTP, CIRC, SLEW
- Projektverwaltung
- Präsentation via AVI und animiertes 3D-PDF
- Flexible Lizenzierung rechnerbezogen, WibuKey-Dongle und Floating

## Systemanforderungen

- Windows® 10 (x64)
- EASY-ROB™ läuft auf handelsüblichen, windowsbasierten PCs mit min. 8 GB RAM
- Eine Grafikkarte mit dediziertem Speicher wird empfohlen
- EASY-ROB™ benutzt die OpenGL™ Grafikkbibliothek (ab Version 2.0 und höher)



Handling